HEAT EXCHANGING DEVICE

Publication number: JP63088212 Publication date: 1988-04-19

Inventor: NOZAKI TOSHIHIRO

Applicant: AISIN SEIKI

Classification:

- international: F28F27/02; F28F27/00; (IPC1-7): F01N5/02; F28F27/02

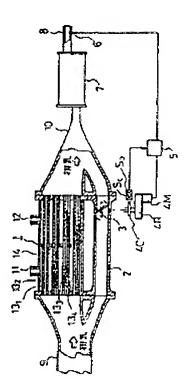
- european: F28F27/02

Application number: JP19860233067 19860930 Priority number(s): JP19860233067 19860930

Report a data error here

Abstract of **JP63088212**

PURPOSE:To improve the efficiency of heat recovery while controlling the temperature of heat-transfer fluid to be at an optimum value by providing a closing valve in a by-pass pipe for a heat exchanger, and then controlling the closing valve in response to the temperature of the heat-transfer fluid at the outlet of the heat exchanger. CONSTITUTION:Between the exhaust gas inlet and the outlet of a heat exchanger 1 is connected by means of a bypass pipe 2, in which a closing valve 3 is provided. Signals from a temperature sensor 6 placed in an exhaust pipe 8 are inputted to a control device 5, and then, when the detected temperature is higher than a set value, the closing valve 3 is caused to close, while, when the detected temperature is lower than that, the closing valve 3 is caused to open. Hereby, the exhaust gas temperature at an outlet 10 part is controlled to an optimum temperature so that the water content in the exhaust gas is protected from freezing, and at the same time, the efficiency of heat recovery by means of the heat exchanger can be improved.



Data supplied from the esp@cenet database - Worldwide

⑩日本国特許庁(JP)

⑩特許出頭公開

⑩ 公 開 特 許 公 報 (A)

昭63-88212

@Int_Cl_4

識別記号

庁内整理番号

❸公開 昭和63年(1988)4月19日

F 01 N 5/02 F 28 F 27/02 6706-3G 7380-3L

審査請求 有 発明の数 1 (全9頁)

公発明の名称 熱交換装置

②特 願 昭61-233067

❷出 願 昭61(1986)9月30日

⑫発 明 者 野 崎

敏 弘

愛知県刈谷市朝日町2丁目1番地 アイシン精機株式会社

内

⑪出 顋 人 アイシン精機株式会社

愛知県刈谷市朝日町2丁目1番地

砲代 理 人 弁理士 杉 信 興

明福音音

1. 発明の名称

熱交換装置

- 2. 特許請求の範囲
- (1) 与熱流体入口および出口, それぞれが与熱流体入口と出口を結ぶ流体通路を有する複数個の管体, ならびに、 該複数個の管体の少なくとも一部分のものの外側面に接する受熱流体通流空間,に連通した受熱流体入口および出口を有する熱交換器;

前記複数個の管体の所定個数のものの流体通路を開閉する通路開閉手段;

該通路開閉手段を開閉駆動する駆動手段;

前記熱交換器を通った与熱流体の温度を検出 する温度センサ;および、

該温度センサが検出した温度に対応して、それが高いときには、該受熱液体通流空間に接する 管体を通る与熱液体流量を多くし又は前記所定個 数の管体の与熱流体流量を多くする方向に、前記 駆動手段を付勢し、低いときには該方向とは逆の 方向に付勢する開閉制御手段; を做える熱交換装置。

- (2) 熱交換器の管体は、受熱流体通流空間との接触率が高い熱交換管体と、接触率が低いバイパス管体でなり;通路開閉手段はバイパス管体の流体通路を開閉し;間閉制御手段は、該温度センサが検出した温度に対応して、それが高いときには、通路開閉手段を閉とする方向に駆動手段を付勢し、低いときには、通路開閉手段を開とする方向に駆動手段を付勢する;前記特許請求の範囲第(1)項記載の熱交換装置。
- (3) 熱交換器の管体のすべてが実質上同じ接触率で受熱液体通流空間に接触し;通路開閉手段は管体の一部のものの流体通路を開閉し;開閉制御手段は、該温度センサが検出した温度に対応して、それが高いときには、通路開閉手段を開とする方向に駆動手段を付勢し、低いときには、通路開閉手段を開とする方向に駆動手段を付めまる;前記特許結束の範囲第(1)項記載の熱交換装置。
- 3. 発明の詳細な説明

(発明の目的)

特開昭63-88212 (2)

(産業上の利用分野)

本発明は熱交換器に関し、特に、これに限る意図ではないが、燃炸排ガスを所定温度範囲まで冷媒で冷却しこの冷媒の吸収熱を暖房などに使用する公エネルギー熱交換装置に関する。

(従来の技術)

この種の熱交換装置は、多管式熱交換器など良く知られたものがある。多管式熱交換器は、与熱流体入口および出口, それぞれが与熱流体入口と出口を結ぶ流体通路を有する複数個の管体, ならびに、該複数個の管体の外側面に接する。与熱流体の外側面に接する。与熱流体入口には、燃炸排ガスが供給され、受熱流体出口には冷災(例えば水)が供給され、受熱流体出口で回収した冷災は、例えば暖房用ポイラ又は放熱器に供給される。

自動車においては、エンジン排気系 (例えばマフラ) の過熱防止、車内暖房などの目的、あるいはその他の目的で、エンジン排ガスの冷却あるいは熱回収が行なわれる。このため、エンジンのエ

荷条件に適合する、熱交換能力が比較的に高い熱 交換器を用いた場合には、低負荷選転時に、排が スの冷却による温度低下が大きく排ガス中の水分 が液化して多量の水を生じてこれがマフラなどの 腐蝕を早めるし、また、高負荷運転時には、熱回 収量が低いという問題もある。

本発明はエンジンの排気ガスなど、流量および 含熱量の変動が大きい与熱流体に対して、その温度を所定範囲に冷却し、しかも可及的に高い熱回収を行なう熱交換装置を提供することを目的とする。

(発明の構成)

(問題点を解決するための手段)

上記目的を達成するために本発明熱交換装置は、 与熱液体入口および出口、それぞれが与熱液体入口と出口を結ぶ液体通路を有する複数個の管体, ならびに、該複数個の管体の少なくとも一部分の ものの外側面に接する空間に連通した受熱液体入口および出口を有する熱交換器;前記複数個の管 体の所定個数のものの流体通路を開閉する通路間 ギゾーストマニホールドとマフラの間に熱交換器が配置され、この熱交換器に冷媒として水が供給され、望ましい態様ではこの水が車内暖房用の放然器に供給される。

マフラの熱蚤や酸化による物理的な劣化を低波するためには、エンジン排ガスを低温に冷却するのが良いが、例えば120℃以下では排ガス中の水分が放化して、これがマフラなどの腐蝕を早めるという問題がある。一方、車の排ガス量は運転状態と道路状態により大きく変動する。

(発明が解決しようとする問題点)

このため従来においては、エンジンのエギゾーストマニホールドと排気マフラの間に、熱交換能力の低い熱交換器を用いた場合には、低負荷運転(アイドリング時や低車截重量での平担路の中速定速走行など)では、排ガスを所要温度範囲に冷却しかつ所要の低量熱回収を行なうが、高負荷運転(高速走行,高車截重量,登り坂路走行等)では、排ガス流路が多く、排気ガスの十分な冷却、又は、排気ガスの熱の十分な回収が行なわれない。高負

開手段;該通路開閉手段を開閉駆動する駆動手段; 前記熱交換器を通った与熱流体の温度を検出する 温度センサ;および、該温度センサが検出した温 度に対応して、該受熱流体通流空間に接する管体 を通る与熱流体流量を多くし又は前記所定偶数の 管体の与熱流体流量を多くする方向に、前記駆動 手段を付勢し、低いときには該方向とは逆の方向 に付勢する開閉物準手段:を備える。

(作用)

これによれば、例えばエンジンのエギソーストマニホールドとマフラの間にこれを配設した場合、熱交換器を通った排ガス温度が高くなると、すな交換器を通る排ガス量を多くする方向、又は、実質上熱交換を行なう管体の数を多くする方向、に関明手段が駆動されて熱交換器ののかも熱回のが低くなり、排ガス温度が低くなりしたが、大きくなると、非な物を通る排ガス量を少くなると、熱交換管体を通る排ガス量を

特開昭63-88212(3)

る方向、又は、実質上熱交換を行なう管体の数を 少くする方向、に通路開閉手段が駆動されて熱交 換器の交換能力が小さくなり、排ガス温度が高く なる。したがって、排ガス流量の変動にもかかわ らず、熱交換器から出る排ガスの温度が所定範囲 のものとなり、しかも、排ガスの熱回収効率が高く は続きれる。

本発明の第1実施例では、熱交換器は受熱流体 通流空間との接触率が高い熱交換管体と、接触率 が低いパイパス管体を有するものとし、通路開閉 手段はパイパス管体の流体通路を開閉するものと し、開閉制御手段は、温度センサが検出した温度 に対応して、それが高いときには、通路開閉手段 を閉とする方向に駆動手段を付勢し、低いときに は、通路開閉手段を開とする方向に駆動手段を付 勢するものとする。

これによれば、 熱交換器を出る排ガスの温度が高いときには、 バイパス管体が通路開閉手段で閉じられて、 排ガスのバイパス量が減り、 熱交換器の交換能力が高くなって、 熱回収量が多くなり、

本発明の他の目的および特徴は、図面を参照した以下の実施例の説明より明らかになろう。

(第1 実施例)

第1 a 図に本発明の第1 実施例を示す。この例では、エンジンのエギゾーストマニホールド(図示せず)よりエンジンの排ガスが熱交換器1の入口9に排出される。排ガスは、熱交換用管体13 1、132、13。および134を通って排ガス出口10からマフラ7に出る。熱交換用管体131~134は熱交換器1の外ケースで取り囲まれた水

排ガスの温度が低下する。熱交後器を出る排ガスの温度が低くなると、バイバス管体が通路開閉手段で開かれて、排ガスのバイバス最が増え、熱で機器の交換能力が低くなって、排ガスの温度が上昇(バイパスしないときよりも上昇)する。このようにして高負荷運転および低負荷運転のいすれたおいても(マフラに排出される)排ガス温度の最回収量が多くなる。

本発明の第2実施例では、熱交換器は、その管体のすべてが実質上同じ接触率で受熱液体通流空間に接触するものとし、通路開閉手段は管体の一部のものの流体通路を開閉するものとし、開閉制御手段は、温度センサが検出した温度に対応して、それが高いときには、通路開閉手段を閉とする方向に駆動手段を付勢し、低いときには、通路開閉手段を閉とする方のに駆動手段を付きするものとする。

これによれば、熱交換器を出る排ガスの温度が 高いときには、通路開閉手段が開駆動されて熱交

バイパス管 2 に回転弁体 3 が装着されている。回転弁体 3 の回転軸には、バイパス管 2 の外部において、波速機 4 Rの出力輪が固着されている。波速機 4 Rの入力軸には直流モータ 4 Mの回転額が結合されている。直流モータ 4 Mが正転すると回転弁体 3 が反時計方向に回転する。弁体 3 が図

特開昭63-88212(4)

示実線位置にあるときにパイパス管 2 は全閉であり、排ガスは熱交換用管体 1 3 1 ~ 1 3 4 のみを通ってマフラ7に流れ、このとき熱交換係 1 の然交換能力が最高である。直流モータ4 Mを正転させて、非体3を図示実線位置(全閉)より反時計方向に略45°回転させると、非体3がパイパス管2の管軸に平行(全関)となり、排ガスの多くが、パイパス管2を通って出口10に至るので、このとき熱交換路1の熱交換能力が最低である。

然交換用管体 1 3 1 ~ 1 3 4 を通った低温排ガスとバイパス管 2 を通った高温排ガスとは、出口 1 0 およびマフラ 7 を通る間に復り合う。

マフラの出口につながった排気管 8 には無電対 6 が装着されており、これが排気管 8 を流れる排ガスの温度を検出する。

弁体3を駆動する軸には、弁体3の開閉検出用のカム4 C が固着されており、その周縁部に2個のマイクロスイッチSc(全開検出用)およびSo(全開検出用)が配置されている。

熱電対6およびスイッチSc, Soが開閉制御装

る。一方可変抵抗 5 vrにより、120℃を中心値と する設定温度を示す電圧Aが発生され、電圧Bと Aが比較器 5 cmに与えられる。比較器 5 cmは、B >Aのときに高レベルH(検出温度が設定温度よ り高い)を、BSAのときに低レベルし(検出温 度が設定温度以下)を発生する。この2値信号は、 立上り時定数dTr(充電時定数)および立下り 時定数dTt(放電時定数)を有する遅延回路 5 dyに与えられる。遅延回路 5 dyは、上記時定数 を有するので、2位信号がしからHに立上っても、 それからHがdTr継続しなければHを出力しな い。またHからしに立下っても、それからしが d Tt維続しなければしを出力しない。このよう な遅延は、検出温度Bが設定温度Aのあたりにあ るときの、弁体3のひんぱんな開閉駆動の繰り返 しを防止するためである。

遅延回路 5 dyの出力がH(排ガス温度が高い)であって、しかもスイッチScがHを出力している(弁体 3 が全閉でない)と、アンドゲート 5 rdの出力がH(逆転指示)であって、モータドライ

図 5 に接続されている。装置 5 は、概略で含うと、然電対 6 で検出した温度 B を、装置 5 に設定された温度 A (例えば120℃前後)と比較して、 B > A のときには 4 体 3 を全開(モータ 4 M を正転付勢)

第1 b 図に開閉制御装置 5 の構成を示し、また、カム4 C の形状とスイッチ S c , S o の配置位置を示す。カム4 C には、略45° (弁体3 の回転範囲)の凹所が形成されており、弁体3 が時計方向(モータ逆転)の回転で第1 a 図に示す全閉位置(実験)になったとき、凹所の立上り4 C c でスイッチ S c が開(出力 H) から閉(出力 L) になる・弁閉位置から、反時計方向(モータ正転)の回転で弁体3 が全開(第1 a 図に点線で示す)になったとき、凹所の立上り4 C o でスイッチ S o が開(出力 H) から閉(出力 L) になる・

第1 b 図に示す開閉制御装置 5 の増幅器 5 spは、 熱電対 6 の発生電位(検出温度対応)を増幅しか つ波形整形して、検出温度対応の電圧 B を発生す

バ5 mdが、モータ 4 Mに逆転付勢通電し、弁体 3 が反時計方向に回転し、弁体 3 が全閉となってスイッチ S c の出力が H からしになったときに、アンドゲート 5 rd の出力が H からし (逆転停止) となり、モータ 4 M の逆転付勢が止まる。これにより、バイパス 替 2 が全閉となり、排ガスが熱交換用 管体 1 3 1 ~ 1 3 4 のみを通過し、交換器 1 において冷却水が多量の熱を吸収するので、熱電対6 が 放出する抑ガス 温度が低下する。

遅延回路 5 dyの出力がし(排ガス温度が低い)であって、しかもスイッチ Soが H を出力している(弁体 3 が全関でない)と、アンドゲート 5 nd の出力が H (正転指示)であって、モータドライバ 5 ndが、モータ 4 Mに正転付勢通電し、弁体 3 が時計方向に回転し、弁体 3 が全関となってスイッチ Soの出力が H からしになったときに、アンドゲート 5 ndの出力が H からし(正転停止)となり、モータ 4 M の正転付勢が止まる。これにより、バイパス管 2 が全関となり、排ガスがバイパス管 2 にも流れて熱交換用管体 1 3 1 ~ 1 3 4 を通る排

特開昭63-88212 (5)

ガス流量が低下し、交換器1において冷却水が小 量の熱しか吸収しないので、熱電対6が検出する 排ガス温度が上昇する。

このようにして、設定温度A (例えば120℃)を 境に、熱電対6の検出温度がそれより高いときに は非体3がバイパス管2を閉じ、低いときには開 く。熱電対6により検出点での排ガス温度が設定 温度A近くのときには、該排ガス温度のわずかな 変動により、あるいはエンジンの負荷状態のわず かな変動により、極く短時間で弁体3が開閉駆動 されるのを防ぐために、すなわち、弁体3の駆動 回数を低くしかつ振動的な駆動を防止するために、 遅延回路 5 dyが介揮されている。この遅延回路 5 dyにより、弁体3の関から関への切換えは、関 が必要な状態が連続してdTrの間継続してから 始めて開始され、弁体3の閉から関への切換えは、 間が必要な状態が連続してdTtの間継続してか ら始めて開始される。長時間の時間軸で見ると、 この実施例では、弁体3の開閉デューティ制御で 排ガス温度が設定低Aに維持される(排ガス温度

では、 熱交換器 1 にはパイパス管は無く、 熱交換 用管体 1 3 1 ~ 1 3 4 の 2 つ 1 3 3 , 1 3 4 を 1 個の回転弁体 3 で開閉するようにしている。 この 第 2 実施例では、 弁体 3 で管体 1 3 3 , 1 3 4 を 全閉とすることにより、 排ガスが残りの管体 13 1 , 1 3 2 のみを流れて、 熱交換器 1 の熱交換能力は

Bの時系列平均值=設定值A)と言うことができ

第2 a 図に本発明の第2 実施例を示す。この例

۵.

(第2実施例)

低能力となり、弁体3を全間とすることにより、 排ガスが管体131~134のすべてを流れるの で、熱交換器1の熱交換能力が最高となる。

実質上管体131,132のみのものとなって母

この第2 実施例ではこのように、弁体3 の関閉と熱交換能力との関係が、第1 実施例とは逆になっている点に注目されたい。

第2 実施例 (第2 a 図) では、 熱交換器 1 の熱 交換能力を、 最低 〔弁体 3 全閉 (開度 0) 〕 から 最高 〔弁体 3 全間 (開度 1 5 〕まで、 1 6 段階で

設定し得るように、弁体3の間度制御をするようにしている。このため、弁体3の回転軸に、アブソリュートロータリエンコーダ(開度を示すコードを発生するエンコーダ)4 A を結合して、それから開度コードOを得るようにしている。

また、間閉制御装置 5 は、第 2 b 図に示すように、増幅器 5 spのアナログ出力をデジタルデータに変換する A/D 変換器 5 ad、アブソリュートエンコーダ 4 A のデータ出力を増福および波形 窓形する 信号処理インターフエイス 回路 5 pi、およびマイクロプロセッサ 5 mp を含むものとしている。マイクロプロセッサ 5 mp は、熱電対 6 が検出している。マイクロプロセッサ 5 mp は、熱電対 6 が検出している。とり、からときの間度を、A/D 変換器 5 adに変換指示を発してデジタルデータで読込み、これと設定値(複数)とを比較して、検出温度に対応して、また外体 3 の限度を演算し、弁体 3 の限度をごれに設定する。

第2c 図に、マイクロプロセッサ 5 mpの非体 3 開閉駆動制御動作を示す。これはプロセッサ 5 mp に租込まれたプログラム(マイクロプログラム)に 払づくものである。

電源が投入される (ステップ1:以下カッコ内 ではステップという額を省略する)とプロセッサ 5 mpは、内部レジスタ,タイマ (プログラムタイ マ) 等をクリアして初期値 (特徴状態の値) にセッ トし、入出力ポートを初期化する(2)。そして 開閉制御の繰返し周期を定めるT。タイマ(クロッ クパルスをTo時間分カウントするタイマ)をセッ トする (3) . 次に、A/D変換器 5 adに変換を 指示して、熱電対 6 が検出している温度信号をデ ジタルデータTに変換してレジスタTPに嵌込む (5)。次にアブソリユートエンコーダ 4 A の開 皮データOを読んでレジスタOpに書込む(5)。 そしてステップ8~15で、熱電対6で検出して いる温度Tの範囲の判定と、判定した範囲に基づ く弁体3の開度設定を行なう。この内容は次の通 りである。

(1) 熱電対 6 の検出温度 T が、120℃以下のとき。 これはエンジン負荷が極く低いとき(例えば車

特開昭63-88212(6)

西伊止)である。このときには、熱交換器1.出口10,マフラ7 および排気管8等における水分の凝縮を避けるために、熱交換器1の冷却能力を下げる必要がある。しかし、いずれ排ガスの流量が増大して熱電対6が検出する温度が上昇することが見込まれるので、また、次の(2)の温度適値管理に関接する温度領域であって、ハンチングなどの、適位近傍での振動的な開閉駆動、を避けるために、熱電対6が検出する温度が上るように弁体3を閉とする操作は、高速でする必要がない。

ステップ8および9を経て、開度が0(零)であるか否かをチェックする(10)。0(零)であると弁体3が全閉であり、熱交換器1の熱交換能力(排ガス冷却能力)は最低に設定されているので、ステップ13に連む。0(零)でないと、現在の開度〇p(レジスタ〇pの内容)より1を減算した値が0(零)以上か否か(弁体3の開度を1ステップ低くできるか否か)をチェックし(11)、減算値が0(零)以上であると弁体3の開度〇(オー)を1ステップ低い値に設定する(12)。

このステップ12においては、モータドライバ5mdに逆転を指示し、アブソリュートエンゴーダ4Aの出力がOp-1の値になるとモータドライバ5mdに停止を指示(逆転付勢指示の解除)する。そしてステップ13に進む。ステップ13に進むと、Toタイマがタイムオーバしているか否かをチェックし(13)、タイムオーバしていないとタイムオーバを待ち、タイムオーバするとToタイマを再セットし(14)、またタイムオーバを待って(15)、タイムオーバするとステップ3に戻り、ステップ3~10~13~14~3とめぐる。

熱電対6の検出温度下が、120℃以下の間はこのようにして、弁体3が最低開度0(零)になるまで、弁体3が1ステップづつ閉駆動される。閉駆動周期は、ステップ3,13,14および15を経過するので、略2下。である。なお、下。は、エンジンの排ガス温度および流量が一定のときに弁体3の関度を変えてから、これにより熱電対6が検出する温度に変化が現われるまでの時間より少し長い時間である。

(2) 然電対 6 の検出温度下が、120℃を越え124℃ 以下のとき。

この実施例ではこの温度範囲が適値であり、弁 体3の間度を変更する必要がない。

ステップ 9 から 1 3 に進み、熱電対 6 の検出温度 T が、120℃を越え124℃以下の間、ステップ 3 ~ 9 − 1 3 ~ 1 5 − 3 とめぐり、弁体 3 は操作しない。

(3) 熱電対 6 の検出温度 T が、124 ℃を越え150 ℃ 未満のとき。

前記(2)の退度適低範囲に隣接する温度領域であって、ハンチングなどの、適位近傍での撮動的な開閉駆動を避けるために、熱電対6が検出する温度が下がるように弁体3を開とする操作は、低速でする。

ステップ 8 - 1 6 - 1 7 と進んで、次に弁体 3 が全開であるかをチエックする (18)。全開 (15)であると、熟交換器 1 の熱交換能力 (作ガス冷却能力) は最高に設定されているので、ステップ 1 3 に遊む。全開 (15)でないと、現在

の開度 Op(レジスタ Opの内容)に1を加算した値が15 (全間)以下か否か (弁体3の開度を1ステップ高くできるか否か)をチェックし (19)、加算値が15 (全間)以下であると外体3の開度 O (オー)を1ステップ高い値に設定する (20)。これにおいては、モータドライバ5 mdに正転を指示し、アブソリュートエンコーダ4Aの出力がOp+1の値になるとモータドライバ5 mdに停止を指示(正転付勢指示の解除)する。そしてステップ13に進む。熟電対6の検出温度Tが、124℃を超え150℃未満の間は、ステップ3~8−16~20−13~15−3とめぐり、弁体3の開度が全間になるまで、2T。の周期で、1ステップづつ弁体3の開度を高く設定する。

(4) 熱電対6の検出温度下が、150℃以上180℃未 湯のとき。

無な対 6 が検出する排ガス温度が高過ぎる領域である。そこで高速で弁体 3 を開設定する。

ステップ 8 - 1 6 - 1 7 と進んで、次に弁体 3 が全開であるかをチエックする (2 1)。 全開

特開昭63-88212(7)

(15) であると、熱交換器1の熱交換能力(排 ガス冷却能力)は最高に設定されているので、ス テップ13に進む。全開(15)でないと、現在 の閉皮 Op(レジスタ Opの内容)に 1 を加算した値 が15(全開)以下か否か(弁体3の開度を1ス テップ高くできるか否か)をチエックし(22)、 加算値が15 (全間)以下であると弁体3の開度 O (オー) を l ステップ高い値に設定する(23) 。次にステップ15に進んで、Toのタイムオー **パを待って、タイムオーバするとステップ3に進** む。然電対6の検出温度下が、150℃以上180℃未 満の間、ステップ3~8-16,17-21~ * 23-15-3とめぐり、弁体3が全間(15) になるまで、T。周期で弁体3の開度を1ステッ プづつ高くする。熱電対 6 の検出温度 T が、150 ℃以上180℃未満の範囲では、排ガス温度を比較 的に速く低下させるために、T。間隔で1ステッ プづつ非体3の間度を高くする。

(5) 熱電対6の検出温度Tが、180で以上のとき。 熱電対6が検出する排ガス温度が極く高温であ るので、弁体3の開度を全開(15)にして熱交換器1の熱交換能力を扱高にする。

ステップ 8 - 1 6 を経て、 弁体 3 の現在開度が全開(1 5)であるか否かをチェックする(2 4)。全間であるとステップ 1 5 に進む。全間でないと弁体 3 の間度を 1 5 に設定し(2 5)、ステップ 1 5 に進む。熱理対 6 の検出温度 T が、180℃以上の間は、 排ガス温度を早急に低下させるために、 弁体 3 の間度を一気に全関とし、 ステップ 3 ~ 8 - 1 6 - 2 4 , 2 5 - 1 5 - 3 とめぐり、 弁体 3 の間度を全開(1 5)に維持する。

なお、第1実施例のように、弁体3を全閉と全開に、2値的に設定する実施態様では、駆動手段としてモータ4Mおよび波速機4Rに代えて、往復動型又は回転型のソレノイド装置および必要に応じてリンク機構を用いてもよい。このようにするときには、リミット位置検出用のスイッチSc、Soや、カム4cなどを省略し得る。

(発明の効果)

以上説明したように本発明では、熱交換器にバ

4. 図面の簡単な説明

第1 a 図は本発明の第1 実施例の構成概要を示すプロック図であり、熱交換器1 は縦断面を示す。

第1 b 図は第1 a 図に示す開閉制御装置5の構成を示す電気回路図である。

第2a図は本発明の第2実施例の構成概要を示

すブロック図であり、熱交換器!は縦断面を示す。 第2b図は第2a図に示す関閉制御装置5の構成を示す電気回路図である。

第 2 c 図は第 2 b 図に示すマイクロプロセッサ 5 mpの制御動作を示すフローチャートである。

1:熱交換器

2:パイパス管(複数個の管体の所定個数のもの)

3:回転弁体(通路開閉手段)

4 M: 直流モータ 4 R: 波速版

(4 M, 4 R: 驱励手段)

4 C: カム Sc, So: マイクロスイッチ

4 A: アブソリュートロータリエンコーダ

5:開閉制御裝置(開閉制御手段)

5 sp:增幅回路 5 vr:可変抵抗器

5 cm:比較器 5 dy:遅延回路

5 rd, 5 nd: アンドゲート

5 md: モータドライバ 5 md: A/D 変換器

5 mp: マイクロプロセッサ

5 pi: 信号処理インターフェイス回路

特開昭63-88212(8)

6:熱電対(温度センサ)

7:マフラ 8:排気管

9: 排ガス入口(与熱流体入口)

10:排ガス出口(与熱流体出口)

11:水入口(受热流体入口)

12:水出口(受熟流体出口)

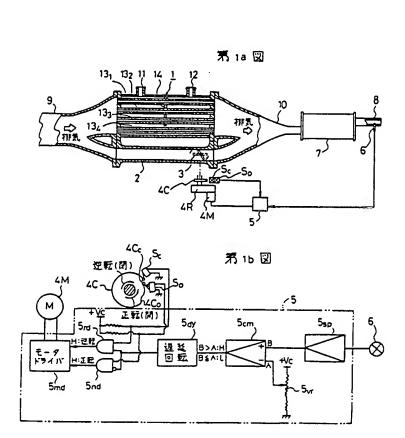
131~134:熱交換用管体(複数個の管体の

少くとも一部分のもの)

14: 仕切板

特許出願人 アイシン精機株式会社

代理人 弁理士 杉 信 與 他1名



X

第 2c

特開昭63-88212(9)

